### Original document

# JP5272994

Publication number: JP5272994 Publication date: 1993-10-22

Inventor:
Applicant:
Classification:

- international: G01D9/00; G01D21/00; G05B23/02; G01D9/00; G01D21/00;

G05B23/02; (IPC1-7): G01D9/00; G01D21/00; G05B23/02

- european:

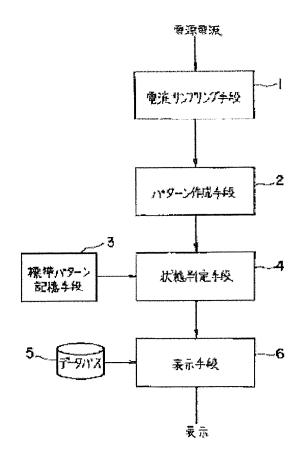
Application number: JP19920068460 19920326 Priority number(s): JP19920068460 19920326

View INPADOC patent family

## Report a data error here

### Abstract of JP5272994

PURPOSE: To give a needed knowledge and instruction to an operator by comparing a pattern indicating an operation state with a standard pattern, selecting a pattern which is closest to it, and then displaying an action instruction information based on it. CONSTITUTION: A pattern creation means 2 creates a pattern for inspection with a current sample which is obtained by a current sampling means 1 of a power supply current. A standard pattern storage means 3 stores a standard pattern which indicates a plurality of operation states and is prepared previously. The inspection pattern which is created by the pattern creation means 2 and the standard pattern which is stored by the standard pattern storage means are compared by a state criterion means 4, thus selecting the standard pattern closest to the operation state. A detailed information on an event which is generated from the selected standard pattern information is read from a data base 5 to a display means 6, thus judging the operation state. Also, an action for it is searched from the data base 5 and is displayed on the display means 6, thus giving an instruction to an operator.



#### (19)日本国特許庁(JP)

## (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

## 特開平5-272994

(43)公開日 平成5年(1993)10月22日

(51) Int.Cl.5

識別記号

FΙ

技術表示箇所

G01D 9/00

Y 6843-2F

21/00

7809-2F

庁内整理番号

G05B 23/02

H 7208-3H

審査請求 未請求 請求項の数1(全 6 頁)

(21)出願番号

(22)出願日

特願平4-68460

平成4年(1992) 3月26日

(71)出願人 000006208

三菱重工業株式会社

東京都千代田区丸の内二丁目5番1号

(72)発明者 桝田 真喜夫

兵庫県高砂市荒井町新浜二丁目1番1号

三菱重工業株式会社高砂研究所内

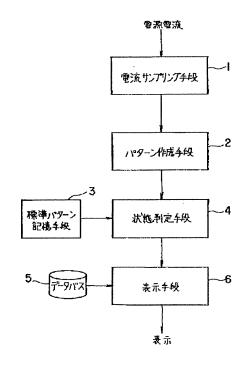
(74)代理人 弁理士 鈴江 武彦

### (54) 【発明の名称】 状態検出装置

#### (57) 【要約】

【目的】 この発明は、運転員に対して、発生事象の詳 細な情報と必要な処置方法を指示して、運転員の負担を 軽くする状態検出装置である。

【構成】 運転状態の基本データを収集するサンプリン グ手段1と、得られた基本データに自己回帰モデルによ る処理を施して運転状態のパターンを作成するパターン 作成手段2と、各種運転状態のパターンを予め標準パタ ーンとして記憶するパターン記憶手段3と、各種運転状 態についての詳細情報と処置指示情報を記憶する情報記 憶手段5と、運転状態と標準の両パターンとを比較選択 して運転状態を判断する状態判定手段4と、その判断結 果と前記詳細情報と処置指示情報とを表示する表示手段 4と、状態判定手段4の出力から運転状態を学習し学習 結果をパターン記憶手段3と情報記憶手段5に記憶する 学習手段を備えている。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】プラント等の運転システムにおいて、

運転状態を診断するための基本データを収集するサンプ リング手段と、

このサンプリング手段で得られた基本データに自己回帰 モデルによる処理を施してこの運転状態のパターンを作 成するパターン作成手段と、

各種運転状態についてのそれぞれのパターンを予め標準 パターンとして記憶するパターン記憶手段と、

各種運転状態についての詳細情報と処置指示情報を記憶 10 する情報記憶手段と、

前記パターン作成手段で作成された運転状態のパターンと予め用意された前記標準パターンとを比較し選択して 運転状態を判断する状態判定手段と、

この状態判定手段の判断結果と前記情報記憶手段から必要に応じて読み出される前記詳細情報と処置指示情報と を表示する表示手段と、

前記状態判定手段の比較結果から運転状態を学習し学習 結果を前記パターン記憶手段および情報記憶手段に記憶 する学習手段と、

を具備することを特徴とした状態検出装置。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】この発明は、プラント等の運転状態を監視する状態検出装置に関する。

#### [0002]

【従来の技術】従来、発生事象に対する状態表示は各種 センサからの情報(プラント観測値)を受け、その情報 を表示するための加工をプラント計算機で行い、これを 図4に示すようなプラント状態表示盤に表示していた。

[0003] このプラント状態表示盤は、状態表示パネル41、監視モニタ42、指示計器43、操作スイッチ44およびグラフィックによりトレンド等を表示する表示モニタ45からなり、情報は各個別に表示されるようになっている。

[0004] このような状態表示盤では、故障などの事象が発生したような場合、表示されていた各情報を読み取る必要があった。したがって、事象の確認までに時間が掛かり、そのため処置に対する時間も掛かる不都合があるばかりでなく、プラント運転員の経験の差異によっ40ては発生事象の原因判定に時間を要していた。

#### [0005]

【発明が解決しようとする課題】つまり、従来の装置ではフラントに何等かの事象が発生した場合、プラント運転員は、状態表示パネル41,監視モニタ42,指示計器43,表示モニタ45などに表示される状態表示を見て、どの事象が、どこで発生し、プラントにどのようなどで成まりなどで発生し、プラントにどのようなどで成まります。というなどで発生し、プラントにどのようなどではあるが、事象発生からのトレンドや、それらのデータに基づいて解析しなけまして事態を把握するまが、これらを理解して事態を把握するまが、選ばれる。

でに多くの時間を必要とていた。

【0006】この発明は、このような問題を解決するためになされたもので、プラント運転員に対して、発生事象の詳細な情報と、必要な処置方法を指示して、プラント運転員の負担を軽くする状態検出装置を提供することを目的としている。

#### [0007]

【課題を解決するための手段】この発明の状態検出装置 は、プラント等の運転状態検出装置であって、運転状態 を診断する基本データを収集するサンプリング手段と、 このサンプリング手段で得られた基本データに自己回帰 モデルによる処理を施してこの運転状態のパターンを作 成するパターン作成手段と、各種運転状態についてのそ れぞれのパターンを予め標準パターンとして記憶するパ ターン記憶手段と、各種運転状態についての詳細情報と 処置指示情報を記憶する情報記憶手段と、パターン作成 手段で作成された運転状態のパターンと予め用意された 標準パターンとを比較し選択して運転状態を判断する状 態判定手段と、この状態判定手段の判断結果と情報記憶 20 手段から必要に応じて読み出される詳細情報と処置指示 情報とを表示する表示手段と、状態判定手段の比較結果 から運転状態を学習し学習結果をパターン記憶手段およ び情報記憶手段に記憶する学習手段とを具備することを 特徴としている。

#### [0008]

【作用】このように構成することで、基本データに基づいて作成された、そのときの運転状態を示すパターンは、標準パターンと比較されて、このパターンに最も近い標準パターンが選択される。必要な標準パターンが選30 択されると、それに基づいて詳細情報と処置指示情報が表示手段に読み出されて、運転員に必要な知識と指示を与える。また、運転状態が予め用意した標準パターンと異なる場合は、この運転状態を学習して、指示内容を変更したり将来の運転のために備えるようにしている。

#### [0009]

【実施例】以下、図面を参照しながらこの発明の一実施例を説明する。この実施例はプラントの装置の電源電流をサンプリングすることにより運転状態を把握する実施例であり、図1はこの実施例の構成の概略を示すブロック構成図である。

【0010】同図において、1は電源電流の電流サンプリング手段で、2は電流サンプリング手段で得られた電源電流のサンプルで検査用のパターンに作成するパターン作成手段である。

【0011】3は複数の運転状態を表す予め用意した標準パターンを記憶する標準パターン記憶手段で、パターン作成手段2で作成された検査用のパターンと標準パターン記憶手段3に記憶された標準パターンは、状態判定手段4で比較されて運転状態に最も近い標準パターンが選ばれる。

【0012】さらに、状態判定手段4は選択された標準 パターンの情報から発生した事象についての詳細情報を データベース5から表示手段6に読み出して、運転状態 を判断する。また、それに対する処置をデータベース5 から検索して表示手段6に表示し、運転員に指示する構 成になっている。これら構成要素の機能の詳細を以下に 説明する。

【0013】電流サンプリング手段1は、電子回路で構 成される制御装置の電源電流を収集して、収集した電流 からノイズ成分を取り除くフィルタ機構を備えている。 この電流サンプリング手段1はA/D変換器を用いて、 回路の電源電流を抵抗電位差の形で取り込むもので、サ ンプリング周波数は200KHZ以上で、サンプリング点 数8192点以上のサンプリングを行う。サンプリング された電流データは、移動平均法によりノイズ成分が除 去され、さらに、低域フィルタで電流の高周波成分が除 去される。

[0014] この移動平均法は、入力信号をn個の離散 値x(i) 但Ui =1,2 ···n で表し、N(2m+1) 個の離散 шを用いて平滑するものである。ノイズ除去された出力 y(k) は次式で求められる。

 $y(k) = 1/W\Sigma (w(j) \cdot x(i+j))$  $\sum t j =$ -mからmまで、

但し、 i =m+1, m+2, …n-m

 $W = \sum w(i)$  $\Sigma$ は j = -mからmまでとする。 このようなサンプリング出力をパターン作成手段2に送

【0015】パターン作成手段2は、電流サンプリング 手段1で得られた出力に、一種の確立過程のモデルであ 30 のパターンであるかによって、運転状態の事象を判断す る自己回帰モデル (ARモデル) による信号処理を施 し、そのパラメータを任意のプラント運転状態のパター\*

この式で、 an(i)…検査パターンの線形予測係数

anx …標準パターンの線形予測係数

σn(i)…検査パターンの予測誤差

σnx …標準パターンの予測誤差

さらに、この状態判定手段4は、プラントの各発生事象 のパターンを学習する機能を持つ。

【0020】標準パターン記憶手段3には標準パターン 40 として、正常状態と故障などの代表的な事象発生のパタ ーンが用意されていて、運転状態の検査パターンをこれ ら標準パターンと比較してしばり込み、最もユークリッ ド距離が近い標準パターンを選択して、このパターンの 詳細情報をデータベース5から読み出して、発生原因の 解明や詳しい事象内容を知ることができる。

【0021】もしも、この事象の検査パターンに近い標 準パターンが見出だせなかった場合は、この事象をプラ ント知識の新たな事象知識として学習を行う。また、近 い標準パターンがあった場合でも、微妙に異なる点につ *50* お、未学習の事象があったとき必要に応じて、データベ

\*ンとして記憶するもので、得られた電流データを次式で 示す自己回帰モデル(ARモデル)で表現する。

 $xk = \Sigma (an \cdot xk-n) + mk$  $\Sigma$ は n=1から Nまでとする。

この式で、 xk は観測された時系列データ、mk は予 測誤差、nは自己回帰モデルの次数、 an は線形予 測係数である。この自己回帰モデルから得られる任意の 運転状態のパターンは、線形予測係数an と予測誤差m k の分散 $\sigma$  $\mathbf{n}$ <sup>2</sup> からなるベクトルである。

【0016】また、自己回帰モデルの次数の決定は、一 般に最終予測誤差が最少になる次数が用いられるが、こ の実施例でもこれを採用して、適性なモデル次数として 正常運転時のモデル次数を基準としている。

【0017】状態判定手段4は、標準パターン記憶手段 3 に予め用意した複数の標準パターンとパターン作成手 段2で得られる任意の運転状態のパターンとの間で、図 2に示すような流れでパターン比較を行い、プラントの 発生事象を判断するものである。

【0018】同図においてステップA1とB1はそれぞ 点からなるウェイト関数 $\mathbf{w}(\mathbf{j})$  但し $\mathbf{j}$  =- $\mathbf{n}$  ,…-1,0,1… 20 れ正常運転時と事象発生検査時における電流サンプリン グ手段1の電源電流測定ステップで、ステップA2とB 2はパターン作成手段2における自己回帰モデルによる 信号処理ステップ、ステップCは状態判定手段4におけ る両パターンを比較するパターン認識ステップである。

> 【0019】この状態判定手段4は、パターン作成手段 2で得られたその運転状態のパターンの前記ベクトル と、標準パターンとのユークリッド距離d(n)を求め る。そしてこの距離d(n)の最も近い標準パターンを求 める。求められた標準パターンがどのような事象の場合 るものである。なお、ユークリッド距離 d(n) は次式で 示される。

 $d(n) = \{ \Sigma (an(i) - anx)^{2} + (\sigma n^{2} (i) - \sigma n^{2} x)^{2} \}^{1/2}$ 

いては将来のために学習しておく必要がある。

【0022】この学習は、図3に示すような学習機能を 持ったニューラルネットワーク 7 により行われる。この ニューラルネットワーク7は三層三段構成をなしてお り、誤差逆向伝播学習(バックプロパゲーション)を行 うものである。

【0023】入力として負荷指令とパターン作成手段2 で得られたパターンの線形予測係数と予測誤差の標準ま たは未学習事象とのユークリッド距離を与え、教師信号 8として現運転状態におけるパターン作成手段2で作成 した各パターンを与える。そしてこれらパターンを診て 状態を把握し学習するものである。このような学習機能 を設けることで、予め用意する標準パターンの数を低減 させることができる。このようにして状態判定手段4で 得られた結果に基づいて、データベース5から発生した 事象の詳細情報を検索して、表示手段6に表示する。な

5

ース5に追記しておけば、将来その事象が発生したとき 対応が可能となる。

【0024】また、状態判定手段4の学習機構ニューラルネットワーク7は、一回の学習では学習認識効果がうすいので、そのため多数の繰り返し学習を行い、ニューラルネットワーク7の学習効果を高めることができる。この場合の学習は通常のプラント運転状態で行うのが望ましい。なお、この発明は上記実施例に限定されるものではなく、要旨を変更しない範囲で変形して実施できる。

【0025】上記実施例では、プラント装置の電源電流 をプラント運転状態を診断するための基本データとした ものを説明したが、状態を検知するための基本データは 電源電流データに限定されない。

#### [0026]

【発明の効果】この発明によれば、次の効果が期待でき ス

(1) プラントの状態を把握するために、従来のように限

られた情報からでなく、データベースに記憶されている 多くの情報を利用できる。

- (2) 発生事象に対する詳細な情報とその処置方法を出力するので、運転員の負担を軽くするとともに、発生事象について豊富な知識を与えることができる。
- (3) 学習機能により、運転状態の知識が豊富になり、運転員に対する教育効果が大きい。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】この発明の一実施例の構成を示すプロック構成 10 図。

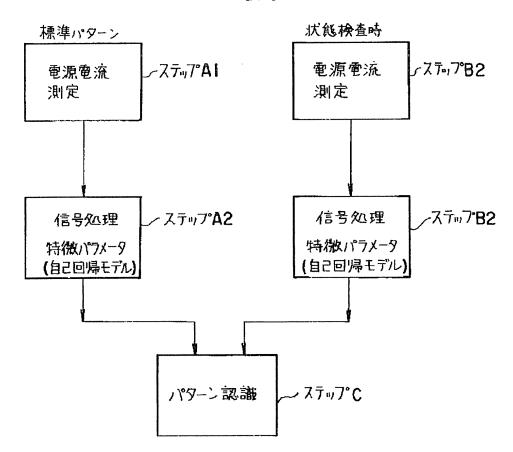
- 【図2】この実施例のパターン比較の流れ図。
- 【図3】この実施例の学習機能の説明図。
- 【図4】従来の状態検出装置の構成図。

#### 【符号の説明】

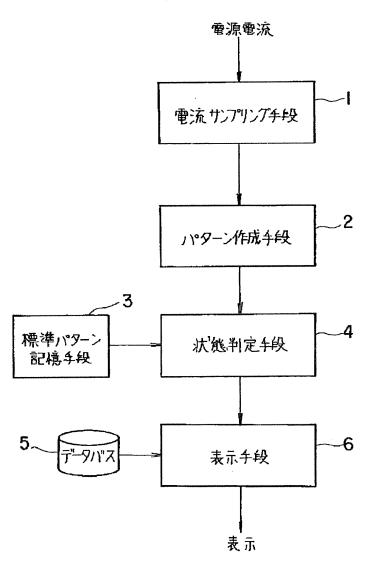
- 1…電流サンプリング手段、2…パターン作成手段、3 …標準パターン記憶手段
- 4…状態判定手段、5…データベース、6…表示手段、7…ニューラルネットワーク、8…教師信号。

[図2]

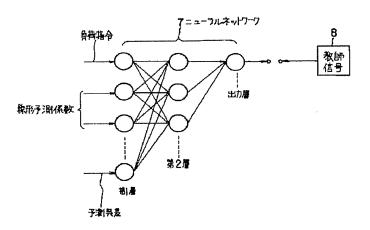
(4)



[図1]



[図3]



[図4]

